

PCT

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

(Artikel 18 sowie Regeln 43 und 44 PCT)

Aktenzeichen des Anmeiders oder Anwalts	WEITERES siehe Mitteilung	g über die Übermittlung des internationalen
R. 38329 Hc/Os	VORGEHEN zutreffend, nac	richts (Formblatt PCT/ISA/220) sowie, soweit hstehender Punkt 5
Internationales Aktenzeichen	Internationales Anmeldedatum	(Frühestes) Prioritätsdatum (Tag/Monat/Jahr)
DCT/DC 01/01100	(Tag/Monat/Jahr) 28/03/2001	28/03/2000
PCT/DE 01/01190	28/03/2001	28/03/2000
Anmelder		
DODERT DOCCU OMBU at al		
ROBERT BOSCH GMBH et al.		
Dieser internationale Recherchenbericht wurd		hörde erstellt und wird dem Anmelder gemäß
Artikel 18 übermittelt. Eine Kopie wird dem Inte	arnationalen Buro ubermittett.	
Dieser internationale Recherchenbericht umfa	Stinsgesamt 3 Blätte	
		nannten Unterlagen zum Stand der Technik bei.
1 Grundlage des Berichts		
a. Hinsichtlich der Sprache ist die inter	nationale Recherche auf der Grundlage	der internationalen Anmeldung in der Sprache
J. d. €.	ereicht wurde, sofern unter diesem Punkt	
Die internationale Recherche Anmeldung (Regel 23.1 b)) o	sist auf der Grundlage einer bei der Beh	örde eingereichten Übersetzung der internationalen
	- · · · ·	d/oder Aminosāuresequenz ist die internationale
Recherche auf der Grundlage des Se	equenzprotokolis durchgeführt worden, d	lass - Carry Control of the Carry
	dung in Schriflicher Form enthalten ist.	
[·.]	nalen Anmeldung in computerlesbarer Fo	
	in schriftlicher Form eingereicht worden	
	in computerlesbarer Form eingereicht w	
	träglich eingereichte schriftliche Sequenz n Anmeldezeitpunkt hinausgeht, wurde v	zprotokoll nicht über den Offenbarungsgehalt der rorgelegt.
Die Erklärung, daß die in con wurde vorgelegt.	nputerlesbarer Form erfaßten Information	nen dem schriftlichen Sequenzprotokoll entsprechen,
2. Bestimmte Ansprüche hab	en sich als nicht recherchierbar erwie	sen (siehe Feld I)
	der Erfindung (siehe Feld II).	
g		
4. Hinsichtlich der Bezeichnung der Erfind	iung .	·
X wird der vom Anmelder einge	-	
wurde der Wortlaut von der E	Behörde wie folgt festgesetzt:	
	•	
5. Hinsichtlich der Zusammenfassung		
wurde der Wortlaut nach Bed		Fassung von der Behörde festgesetzt. Der
Anmelder kann der Behörde	innerhalb eines Monats nach dem Datum	
Recherchenberichts eine Ste		lighon: Abb Nr. 1
6. Folgende Abbildung der Zeichnungen is		keine der Abb.
wie vom Anmelder vorgeschl	<u> </u>	L Kellie del Abb.
	e-Abbildung vorgeschlagen hat.	
weil diese Abbildung die Erfin	dung besser kennzeichnet.	

PA NT COOPERATION TREAT

	From the INTERNATIONAL BUREAU
PCT	То:
NOTIFICATION OF THE RECORDING OF A CHANGE (PCT Rule 92bis.1 and Administrative Instructions, Section 422) Date of mailing (day/month/year)	ROBERT BOSCH GMBH Postfach 30 02 20 70442 Stuttgart ALLEMAGNE
08 October 2001 (08.10.01)	
Applicant's or agent's file reference R. 38329 Hc/Os	IMPORTANT NOTIFICATION
International application No. PCT/DE01/01190	International filing date (day/month/year) 28 March 2001 (28.03.01)
The following indications appeared on record concerning: X the applicant X the inventor	the agent the common representative
Name and Address KEDERER, W.	State of Nationality ** Telephone No.
	Facsimile No.
	Teleprinter No.
2. The international Bureau hereby notifies the applicant that the the person X the name X the add	
Name and Address	State of Nationality State of Residence
KEDERER, Werner Krankenhausstr. 21 92249 Vilseck	DE DE Telephone No.
Germany	Facsimile No.
	Teleprinter No.
3. Further observations, if necessary:	
4. A copy of this notification has been sent to:	
X the receiving Office	X the designated Offices concerned
the International Searching Authority	the elected Offices concerned
the International Preliminary Examining Authority	other:
	Authorized officer
The International Bureau of WIPO 34, chemin des Colombettes 1211 Geneva 20, Switzerland	Margret FOURNE-GODBERSEN
Facsimile No.: (41-22) 740.14.35	Telephone No.: (41-22) 338.83.38

PA NT COOPERATION TREAT

	From the INTERNATIONAL BUREAU
PCT	To:
- 	
NOTIFICATION OF THE RECORDING	*
OF A CHANGE	ROBERT BOSCH GMBH
(PCT Rule 92bis.1 and	Postfach 30 02 20
Administrative Instructions, Section 422)	70442 Stuttgart ALLEMAGNE
	-
Date of mailing (day/month/year) 08 October 2001 (08.10.01)	
Applicant's or agent's file reference R. 38329 Hc/Os	IMPORTANT NOTIFICATION
International application No. PCT/DE01/01190	International filing date (day/month/year) 28 March 2001 (28.03.01)
7 C1/DE01/01130	20 Maion 2001 (20.00.01)
The following indications appeared on record concerning:	
X the applicant X the inventor	the agent the common representative
Name and Address	State of Nationality State of Residence
DETLEFSEN, J.	DE DE
	Telephone No.
	Facsimile No.
\$	Teleprinter No.
:	
2. The International Bureau hereby notifies the applicant that the	
the person X the name X the add	dress the nationality the residence
Name and Address	State of Nationality State of Residence
DETLEFSEN, Jürgen Bachstrasse 12	DE DE Telephone No.
82335 Berg/Farchach	relephone ivo.
Germany	Facsimile No.
	<u></u>
	Teleprinter No.
3. Further observations, if necessary:	
4. A copy of this notification has been sent to:	
X the receiving Office	X the designated Offices concerned
the International Searching Authority	the elected Offices concerned
the International Preliminary Examining Authority	other:
The International Bureau of WIPO	Authorized officer
34, chemin des Colombettes	Margret FOURNE-GODBERSEN
1211 Geneva 20, Switzerland	Telephone No.: (41-22) 338 83 38

PCT **ANTRAG**

Der Unterzeichnete beantragt, daß die vorliegende internationale Anmeldung nach dem Vertrag über die internationale Zusammenarbeit auf dem Gebiet des

Vom Anmeldeamt auszufüllen	
Internationales Aktenzeichen	
Internationales Anmeldedatum	
Name des Anmeldeamts und "PCT International Application"	
Altenzaichen des Anmelders oder Anyunts (falls geneinseld)	

Patentwesens behandelt wird	Name des Anmeldear	nts und "PCT International Application"		
		s Anmelders oder Anwalts <i>(falls gewünscht)</i> y) R. 38329 Hc/Os		
Feld Nr. I BEZEICHNUNG DER ERFINDUNG				
Modellgestützte Fahrspurzuordnung für F	'ahrzeuge			
Feld Nr. II ANMELDER		,		
Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Person amtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der lanzugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist doder Wohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzangegeben ist.)	Vame des Staats er Staat des Sitzes	Diese Person ist gleichzeitig Erfinder		
ROBERT BOSCH GMBH		Telefonnr.: 0711/811-23216		
Postfach 30 02 20		Telefaxnr.:		
70442 Stuttgart		0711/811-331 81		
Bundesrepublik Deutschland (DE)		Fernschreibnr:		
Staatsangehörigkeit (Staat): DE	Sitz oder Wohnsitz (Sta	at): DE		
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- für folgende Staaten: alle Bestim- mungsstaaten Ausnahme der V	gsstaaten mit ereinigten Staaten	nur die Vereinigten die im Zusatzfeld Staaten von Amerika angegebenen Staaten		
Feld Nr. III WEITERE ANMELDER UND/ODER (WEITERE) E Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Person	RFINDER	<u> </u>		
amtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der N zugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist der Wohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzes od angegeben ist.) WINTER, Klaus Richard-Wagner-Str. 17/1 71701 Schwieberdingen DE	Staat des Sitzes oder	Diese Person ist nur Anmelder Anmelder und Erfinder nur Erfinder (Wird dieses Kästchen angekreuzt, so sind die nachstehenden Angaben nicht nötig.)		
Staatsangehörigkeit (Staat): DE	Sitz oder Wohnsitz (Sta			
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- mungsstaaten Ausnahme der Vo	ereinigten Staaten	nur die Vereinigten Staaten von Amerika die im Zusatzfeld angegebenen Staaten		
Weitere Anmelder und/oder (weitere) Erfinder sind auf einem Fo	ortsetzungsblatt angegel	ben.		
Feld Nr. IV ANWALT ODER GEMEINSAMER VERTRETER;				
Die folgende Person wird hiermit bestellt/ist bestellt worden, um für der	n (die) Anmelder	Anwalt gemeinsamer		
vor den zuständigen internationalen Behörden in folgender Eigenschaft		Vertreter Vertreter		
Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Person amtliche Bezeichnung Bei der Anschrift sind die F des Staats anzugeben)		Telefonnr.:		
		Telefaxnr.:		
		Fernschreibnr:		
Dieses Kästchen ist anzukreuzen, wenn kein Anwalt oder geme	einsamer Vertreter beste	Illt ist und statt dessen im obigen Feld		
eine spezielle Zustellanschrift angegeben ist.				
Formblatt PCT/RO/101 (Blatt 1)	Sieh	ne Anmerkungen zu diesem Antragsformular		

St. EV603627412US

Blatt Nr... 2....

Fortsetzung von Feld Nr. III WEITER MELDER UND/ODER (WEIT)	ERE) ERFIN
Wird keines der folgenden Felder benutzt, so ist dieses I	Blatt dem Antrag nicht beizufügen.
Name und Anschrift (Familienname, Vorname, bei juristischen Personen vollständamtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der Name des Staugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist der Staat des StWohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzes oder Wohnsitzangegeben ist.)	dige taats an- titzes oder Diese Person ist
LUEDER, Jens Im Obstgarten 20	Anmelder und Erfinder
70806 Kornwestheim DE	nur Erfinder (Wird dieses Kästchen angekreuzt, so sind die nachstehenden Angaben nicht nötig.)
Staatsangehörigkeit (Staat): DE Sitz ode	er Wohnsitz (Staat): DE
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- alle Bestimmungsstaaten mi für folgende Staaten: mungsstaaten Ausnahme der Vereinigten S	taaten Staaten von Amerika angegebenen Staaten
Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Personen vollständ amtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der Name des St zugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist der Staat des Si Wohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzes oder Wohnsitzangegeben ist.)	aats an- tzes oder Diese Person ist
KEDERER, W.	Anmelder und Erfinder
(Adresse folgt)	nur Erfinder (Wird dieses Kästchen angekreuzt, so sind die nachstehenden Angaben nicht nötig.)
Staatsangehörigkeit (Staat): DE Sitz ode	er Wohnsitz (Staat): DE
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- alle Bestimmungsstaaten mi für folgende Staaten: mungsstaaten Ausnahme der Vereinigten S	
Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Personen vollständ amtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der Name des St zugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist der Staat des Si Wohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzes oder Wohnsitzangegeben ist.)	aats an- tzes oder Diese Person ist
DETLEFSEN, J.	Anmelder und Erfinder
(Adresse folgt)	nur Erfinder (Wird dieses Kästchen angekreuzt, so sind die nachstehenden Angaben nicht nötig.)
Staatsangehörigkeit (Staat): DE Sitz ode	er Wohnsitz (Staat): DE
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- gür folgende Staaten: alle Bestimmungsstaaten mi mungsstaaten Ausnahme der Vereinigten S	taaten Staaten von Amerika angegebenen Staaten
Name und Anschrift (Familienname, Vorname; bei juristischen Personen vollständ amtliche Bezeichnung. Bei der Anschrift sind die Postleitzahl und der Name des Stzugeben. Der in diesem Feld in der Anschrift angegebene Staat ist der Staat des Si Wohnsitzes des Anmelders, sofern nachstehend kein Staat des Sitzes oder Wohnsitz angegeben ist.)	aats an- tzes oder Diese Person ist
	nur Erfinder (Wird dieses Kästchen angekreuzt, so sind die nachstehenden Angaben nicht nötig.)
	r Wohnsitz (Staat):
Diese Person ist Anmelder alle Bestim- für folgende Staaten: alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme der Vereinigten S	
Weitere Anmelder und/oder (weitere) Erfinder sind auf einem Fortsetzungsbla	itt angegeben.

		BESTIMMUNG VON STAATEN				
	_	den Bestimmungen nach Regel bsatz a werden hierm	it vorg	enomr	men:	
7		ales Patent				
	AP	ARIPO-Patent: GH Ghana, GM Gambia, KE Kenia, LS Lesotho, MW Malawi, SD Sudan, SL Sierra Leone,				
l —	- .	SZ Swasiland, UG Uganda, ZW Simbabwe und jeder weitere Staat, der Vertragsstaat des Harare-Protokolls und des PCT ist Eurasisches Patent: AM Armenien, AZ Aserbaidschan, BY Belarus, KG Kirgisistan, KZ Kasachstan, MD Republik				
	EA	Eurasisches Patent: AM Armenien, AZ Aserbaidsch	ian,	Y Be	larus, KG Kirgisistan, KZ Kasachstan, MD Republik	
1		Moldau, RU Russische Föderation, TJ Tadschikist		1 luri	kmenistan und jeder weitere Staat, der Vertragsstaat	
		des Eurasischen Patentübereinkommens und des PC				
\bowtie	EP	Europäisches Patent: AT Österreich, BE Belgien,				
		DE Deutschland, DK Dänemark, ES Spanien, FI F.	innlan	d, FR	Frankreich, GB Vereinigtes Königreich,	
		GR Griechenland, IE Irland, IT Italien, LU Luxe	mour	g, MC	Monaco, NL Niederlande, PT Portugal,	
	٠.	SE Schweden und jeder weitere Staat, der Vertragsstaa				
	OA	,,				
		CM Kamerun, GA Gabun, GN Guinea, GW Guinea			der OAPI und des PCT ist	
Noti	onales	Patent (falls eine andere Schutzrechtsart oder ein sonstiges Ve				
	AE	Vereinigte Arabische Emirate			Liberia	
		-	H			
	AL		\vdash		Lesotho	
		Armenien	\vdash		Litauen	
	ΑT	Österreich	\sqcup	LU	Luxemburg	
	ΑU	Australien	Ш	LV	Lettland	
	AZ	Aserbaidschan		MD	Republik Moldau	
	BA	Bosnien-Herzegowina		MG	Madagaskar	
ĪĒ	$\mathbf{B}\mathbf{B}$	Barbados	\Box		Die ehemalige jugoslawische Republik	
	BG	Bulgarien	_		Mazedonien	
	BR	Brasilien		MN	Mongolei	
	BY		H		_	
		Belarus	님		Malawi	
		Kanada	\vdash		Mexiko	
	CH		\vdash	NO	Norwegen	
	CN	China	Щ	NZ	Neuseeland	
	CU	Kuba		PL	Polen	
	\mathbf{CZ}	Tschechische Republik		PT	Portugal	
	DE	Deutschland		RO	Rumänien	
	DK	Dänemark		RU	Russische Föderation	
	EE	Estland	\Box	SD	Sudan	
	ES	Spanien	\sqcap	SE	Schweden	
	FI	Finnland.	$\overline{\Box}$	SG	Singapur	
		Vereinigtes Königreich	Ħ	SI	Slowenien	
		Grenada	H	SK	Slowakei	
			H			
\mathbb{H}	GE	Georgien	H	SL	Sierra Leone	
	GH	Ghana	\vdash	TJ	Tadschikistan	
		Gambia	닏	TM	Turkmenistan	
	HR	Kroatien		TR	Türkei	
	HU	Ungarn		TT	Trinidad und Tobago	
	ID	Indonesien		UA	Ukraine	
	IL	Israel		UG	Uganda	
	IN	Indien	$\overline{\boxtimes}$	US	Vereinigte Staaten von Amerika	
	IS	Island	س		5	
ΙM	JР	Japan		UZ	Usbekistan	
		•	H			
	KE	Kenia	\vdash	VN	Vietnam	
	KG	Kirgisistan	\square	YU	Jugoslawien	
	KP	Demokratische Volksrepublik Korea	Щ	ZA	Südafrika	
				$\mathbf{z}\mathbf{w}$	Simbabwe	
	KR	Rebublik Korea	Kästo	hen fü	r die Bestimmung von Staaten, die dem PCT nach der	
	KZ	Kasachstan	Verö	fentlic	hung dieses Formblatts beigetreten sind:	
	LC	Saint Lucia				
		Sri Lanka	一			
Erklä		zgl. vorsorglicher Bestimmungen: zusätzlich zu den oben genar	nnten E	estimm	lungen nimmt der Anmelder nach Regel 4.9 Absatz b auch alle	
andere	en nach	dem PCT zulässigen Bestimmungen vor mit Ausnahme der im	Zusatz:	feld gen	annten Bestimmungen, die von dieser Erklärung ausgenommen	
					er Bestätigung stehen und jede zusätzliche Be-stimmung, die vor	

einer Bestimmung erfolgt durch die Einreichung einer Mitteilung, in der diese Bestimmung angegeben wird, und die Zahlung der Bestimmungs- und der Bestätigungsgebühr. Die Bestätigung muß beim Anmeldeamt innerhalb der Frist von 15 Monaten eingehen.)

Formblatt PCT/RO/101 (Blatt2) (Juli 1999)

Siehe Anmerkungen zu diesem Antragsformular

			Blatt Nr4		
Feld Nr. VI PRIORITÄT	SANSPRUC	Н	Wei	tere Prioritätsansprüche sir	nd im Zusatzfeld angegeben
Anmeldedatum	Akte	en der		lst die früh	ng eine:
der früheren Anmeldung (Tag/Monat/Jahr)	frühere	meldung	nationale Anmeldung: Staat	regionale A. dung: * regionales Amt	internationale Anmeldung: Anmeldeamt
Zeile (1)	100 15	111.6	Bundesrepublik		
28. März 2000		•	Deutschland		
(28.03.00)				-	
Zeile (2)	 				
20.10 (2)					
Zeile (3)	1				
		-			
Das Anmeldeamt wird					
bezeichneten früheren Ar				alen Büro zu übermitteln	ı.
Feld Nr. VII INTERNATION					
Wahl der Internationalen Recherch					en Recherche: Bezugnahme auf
(falls zwei oder mehr als zwei Intern für die Ausführung der international				che (falls eine frühere Recher eantragt oder von ihr durchge	
geben Sie die von Ihnen gewählte Be		isianaig sin		ahr): Aktenzeichen Staat (
Zweibuchstaben-Code kann benützt v			Datain (148/Monanoe	in). I ktonzoronom Staat ((oder regionales runn)
ISA/					
Feld Nr. VIII KONTRO	LLISTE; EIN	REICHU	NGSSPRACHE		
Diese internationale Anmeldung	enthält	Dieser in	ternationalen Anmeldung	liegen die nachstehend an	gekreuzten Unterlagen bei:
die folgende Anzahl von Blätter	n:	1.	Blatt für die Gebühren	berechnung	•
Antrag : 4 F	Blätter	2.	Gesonderte unterzeich	nete Vollmacht	•
Beschreibung (ohne		3. Kopien der allgemeinen Vollmacht; Aktenzeichen (falls vorhanden)			
Sequenzprotokollteil): 8 I	Blätter	4. Begründung für das Fehlen einer Unterschrift			
Ansprüche : 2 H	Blätter	ter Prioritätsbeleg(e), in Feld VI durch			
Zusammenfassung: 1 Blätter		J. [folgende Zeilennumme		
Zeichnungen : 2 H	Blätter	6.	Übersetzung der intern	nationalen Anmeldung in d	ie folgende Sprache:
Sequenzprotokollteil		7.		u hinterlegten Mikroorgan	ismen oder biologischem
der Beschreibung :	<u>Blätter</u>		Material	21 1 21 1/1 1	
Blattzahl insgesamt : 17 H	Blätter	8	Sequenzprotokolle für	Nucleotide und/oder Anm	inosauren (Diskette)
•		9. 🖂	Sonstige (einzeln auffi		
		۷. ک		eldung für Prioritätsbeleg	
Abbildung der Zeichnungen, di	e		Sprache, in der di		
mit der Zusammenfassung			internationale Ann	•	
veröffentlicht werden soll (Nr.):			eingereicht wird:	Deutsch	
Feld Nr. IX UNTERSCHRIF					
Der Name jeder unterzeichnende dem Antrag ergibt, in welcher Ei				n, und es ist anzugeben, so	fern sich dies nicht eindeutig a
ROBERT BOSCH GMBH					
Nr. \ 269/95 AV			Klaus WINTER	Jens LUEDER	t
11.				:	•
NVV		mt 222	The the Assertance and an extension of the tension of ten		
Bee	J. DE	TLEFSE	N W. KEDERI	sk	
		v	om Anmeldeamt auszufüll	en	
1. Datum des tatsächlichen Einga	ngs dieser				2. Zeichnungen
internationalen Anmeldung					
3. Geändertes Eingangsdatum auf	grund nachträ	glich, jedo	ch		einge-gangen:

Vom Anmeldeamt auszufüllen

1. Datum des tatsächlichen Eingangs dieser internationalen Anmeldung

3. Geändertes Eingangsdatum aufgrund nachträglich, jedoch fristgerecht eingegangener Unterlagen oder Zeichnungen zur Vervollständigung dieser internationalen Anmeldung:

4. Datum des fristgerechten Eingangs der angeforderten Richtigstellung nach Artikel 11(2) PCT:

5. Vom Anmelder benannte Internationale Recherchenbehörde: ISA/

6. Übermittlung des Recherchenexemplars bis zur Zahlung der Recherchengebühr aufgeschoben

Vom Internationalen Büro auszufüllen

Datum des Eingangs des Aktenexemplars beim Internationalen Büro:

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Welt rganisation für geistiges Eigentum Internationales Büro





(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
4. Oktober 2001 (04.10.2001)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 01/73473 A1

(51) Internationale Patentklassifikation7: G01S 13/93, 7/40

(21) Internationales Aktenzeichen:

PCT/DE01/01190

(22) Internationales Anmeldedatum:

28. März 2001 (28.03.2001)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:

100 15 111.6

28. März 2000 (28.03.2000) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): ROBERT BOSCH GMBH [DE/DE]; Postfach 30 02 20, 70442 Stuttgart (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): WINTER, Klaus [DE/DE]; Richard-Wagner-Strasse 17/1, 71701 Schwieberdingen (DE). LUEDER, Jens [DE/DE]; Im Obstgarten 20, 70806 Kornwestheim (DE). KEDERER, W. [—/—]; -. DETLEFSEN, J. [DE/DE]; *.

(81) Bestimmungsstaaten (national): BR, JP, US.

(84) Bestimmungsstaaten (regional): europäisches Patent (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, TR).

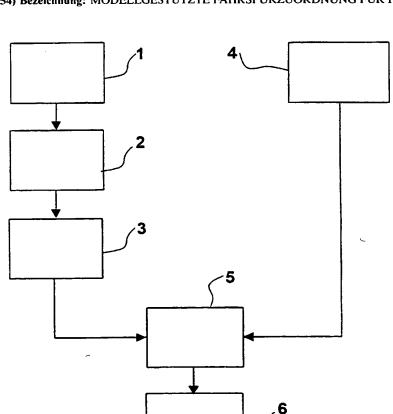
Veröffentlicht:

- mit internationalem Recherchenbericht

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: MODEL-SUPPORTED ALLOCATION OF VEHICLES TO TRAFFIC LANES

(54) Bezeichnung: MODELLGESTÜTZTE FAHRSPURZUORDNUNG FÜR FAHRZEUGE



- (57) Abstract: The invention relates to a method and a device for allocating successive vehicles to traffic lanes. The allocation of the vehicles to traffic lanes takes place with the aid of a model, using a frequency distribution of the lateral misalignments of detected radar objects. The inventive method can also be used to detect maladjustment of the sensor.
- (57) Zusammenfassung: Vorgeschlagen wird ein Verfahren sowie eine Vorrichtung zur Fahrspurzuordnung von aufeinanderfolgenden Fahrzeugen, wobei die Fahrspurzuordnung modellgestützt über eine Häufigkeitsverteilung der Querversätze von erfaßten Radarobjekten erfolgt. Ergänzend wird das Verfahren zur Dejustageerkennung des Sensors verwendet.

**

WO 01/73473 A

WO 01/73473 A1



 vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche geltenden Frist; Veröffentlichung wird wiederholt, falls Änderungen eintreffen Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes, und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

Modellgestützte Fahrspurzuordnung für Fahrzeuge

Stand der Technik

5

15

25

30

10 Die Erfindung geht aus von einem Verfahren zur Fahrspurzuordnung von aufeinanderfolgenden Fahrzeugen.

In den vergangenen Jahren sind zahlreiche Veröffentlichungen bekannt geworden, die sich mit einer automatischen Regelung der Geschwindigkeit eines Fahrzeugs unter Berücksichtigung des Abstandes zu vorausfahrenden Fahrzeugen beschäftigen. Solche Systeme werden häufig als Adaptive Cruise Control (ACC) bzw. im Deutschen als adaptive Fahrgeschwindigkeitsregler bezeichnet.

Eine grundsätzliche Beschreibung einer solchen Vorrichtung ist 20 beispielsweise in dem Aufsatz "Adaptive Cruise Controls - System Aspects and Development Trends" von Winner, Witte et al., veröffentlicht auf der SAE 96 vom 26. bis 29. Februar 1996 in Detroit (SAE-Paper No. 961010), enthalten.

Zur Detektion vorherfahrender Fahrzeuge und stehender sowie bewegter Objekte verwendet die Mehrzahl der bekannten Systeme einen Mikrowellen-Radarstrahl oder einen Infrarot-Lidarstrahl. Dieser Strahl wird an den Objekten reflektiert und vom Sensor empfangen, wodurch die Relativposition und die Relativgeschwindigkeit der Objekte ermittelt werden kann. Aus diesen Informationen kann man den zukünftigen Kursbereich des Fahrzeugs vorhersagen, was in der Patentschrift DE 197 22 947 C1 ausführlich beschrieben ist.

Aufgabe der Erfindung ist es, aus reflektierten Signalen eine Fahrspurerkennung sowie die Erkennung der selbst befahrenen Spur und gegebenenfalls eine horizontale Dejustageerkennung zu ermöglichen.

Der adaptive Fahrgeschwindigkeitsregler läßt sich zweckmäßigerweise
auf mehrspurigen Kraftfahrstraßen einsetzen, da dort in den meisten
Fällen eine Folgefahrt vorliegt.

Durch die Spurerkennung sowie durch die Erkennung der Fahrspur, die durch das eigene Fahrzeug befahren wird, kann man die bewegten Objekte, die sich vor dem eigenen Fahrzeug befinden, den entsprechenden Fahrspuren zuordnen. Durch diese Objektzuordnung zu den Fahrspuren läßt sich zuverlässig das direkt vorherfahrende Zielobjekt bestimmen, dessen Geschwindigkeit und Beschleunigung das Fahrverhalten des eigenen, sensorgesteuerten Fahrzeugs

10

30

bestimmt.

Diese Fahrspurzuordnung erfolgt, indem in einem Speicher des Sensors Referenzmodelle für Straßen mit unterschiedlich vielen Fahrspuren sowie für das Befahren der unterschiedlichen Fahrspuren hinterlegt sind. Durch Einlesen der gewonnenen Meßdaten in ein Querversatzhistogramm, in dem die Häufigkeitsverteilung der Querversätze der einzelnen Objekte aufgetragen sind, kann man dieses aktuelle Meßdiagramm mit den hinterlegten Referenzmodellen korrelieren. Das Referenzmodell, das die größte Ähnlichkeit mit dem aktuellen Meßdiagramm besitzt, gibt Auskunft, wieviel Fahrspuren die Straße besitzt und auf welcher Fahrspur sich das Fahrzeug momentan befindet. Dieses Ergebnis wir als sogenannte Fahrspurhypothese ausgegeben.

Durch Auswertung der Querversätze der Reflexionsobjekte in Abhängigkeit ihrer Längsentfernung, also der Entfernung zwischen Sensor und Reflexionsobjekt, die parallel zur Fahrzeugmittelachse ist, ist eine Dejustage feststellbar.

Der Vorteil dieser Erfindung ist es, mittels dieser einfachen Analysemethode von Sensordaten eine Fahrspurhypothese auszugeben und eine eventuell vorliegende Sensordejustage zu erkennen. Zeichnung

Ein Beispiel der Erfindung ist in der Zeichnung dargestellt und wird im folgenden näher beschrieben und erläutert.

5 Es zeigen

Fig. 1 ein Blockschaltbild zur modellgestützten Fahrspur- und Dejustageerkennung und

Fig. 2 Lösungsansätze zur Fahrspurbestimmung und Dejustageerkennung des Sensors.

10

Beschreibung des Ausführungsbeispiels

Wesentlich ist, daß eine Häufigkeitsverteilung der Querversätze von erfaßten Radarobjekten ermittelt wird. Ein Radarobjekt ist ein von einer Messung zur nächsten Messung durch Vergleich von 15 prädizierten Abstands-, Querversatz und Relativgeschwindigkeitsdaten und ermittelten Meßdaten jeweils bestätigtes Objekt. Folgende Behandlungen der Radarobjektdaten haben sich als zweckmäßig erwiesen, (a) ein vorabfiltern, d.h. jedes Radarobjekt wird nur einmal für das Querversatzhistogramm berücksichtigt oder (b) 20 ein in Abhängigkeit von der Anzahl der Einzelmessung der einzelnen Radarobjekte gewichtetes Berücksichtigen der Einzelobjekte in dem Histogramm. Als Eingangsgröße Querversatz kann einerseits der auf die Fahrzeugmitte bezogene Versatz (dyv) verwendet werden, oder andererseits zur Kompensation von Querversatzänderun-25 gen aufgrund von Kurvenfahrten auch der auf den Kurs des ACC-Fahrzeugs bezogene Querversatz (dyc). Die ermittelte Häufigkeitsverteilung wird korreliert mit einem Modell für Häufigkeitsverteilungen bzgl. Spurzuordnung bei mehrspurigen Straßen (z.B. 3 Fahrspuren) mit definierter Breite oder alternativ mit 30 charakteristischen Querversatzhistogrammen für die unterschiedlichen, vom ACC-Fahrzeug benutzten Fahrspuren. Das Teilmodell mit der höchsten Korrelation zur ermittelten Häufigkeitsverteilung wird als Fahrspurhypothese ausgegeben (Anzahl Fahrspuren und vom eigenen Fahrzeug benutzte Fahrspur).

5

10

15

20

25

30

In Figur 1 wird eine modellgestützte Fahrspur- und Dejustageerkennung dargestellt. In Block 1 des Flußdiagramms werden die Radarobjektdaten wie Abstand, Relativgeschwindigkeit und Querversatz aus den Meßdaten des Radarsensors gewonnen. Diese werden in einem nächsten Schritt in einem Objektfilter, der als Block 2 dargestellt ist, gefiltert. Dieses Filtern kann auf unterschiedliche Arten geschehen. Vorteilhafterweise geschieht dieses entweder indem jedes Objekt nur einmal für das Querversatzhistogramm berücksichtigt wird oder indem jedes Objekt mit einer Gewichtung berücksichtigt wird, wobei die Gewichtung davon abhängig ist, wie oft ein Objekt in Einzelmessungen erkannt wurde. Diese gefilterten Daten werden weiterführend in ein Querversatzhistogramm, das in Block 3 dargestellt ist, übernommen. In diesem Querversatzhistogramm wird die Häufigkeit der gefilterten Objektdaten in Abhängigkeit des gemessenen Querversatzes zur Fahrzeuglängsachse gespeichert. In Block 4 sind Fahrspurmodelle gespeichert, die als Referenzhistogramme dienen. Diese Referenzhistogramme sind entweder modellhafte Fahrspurmodelle oder Fahrspurmodelle, die empirisch gewonnen wurden. Für jeden Straßentyp, ob mit oder ohne Gegenverkehr, ob ein oder mehrere Fahrspuren in einer Richtung und für die Benutzung jeweils jeder Fahrspur ist ein eigenes, charakteristisches Referenzhistogramm gespeichert. In Block 5 wird das momentan ermittelte, aktuelle Querversatzhistogramm aus dem Block 3 mit jedem der in Block 4 hinterlegten Referenzmodelle korreliert. Als Ergebnis erhält man für jede Korrelation aus dem aktuellen Querversatzhistogramm mit einem der Referenzmodelle ein Korrelationsergebnis, das umso höher ist, je ähnlicher sich das aktuelle Querversatzhistogramm und das Referenzhistogramm sind. Durch Auswahl des Referenzhistogrammes, das in Block 5 das höchste Korrelationsergebnis aufweist, kann man auf die Anzahl der Fahrspuren, die benutzte

Fahrspur sowie eine mögliche Dejustage des Radarsensors schließen. In Block 6 werden diese gewonnenen Informationen ausgegeben und für eine weitergehende Verarbeitung bereitgestellt. Das in Figur 1 dargestellte Ablaufdiagramm wird beliebig oft durchlaufen, das bedeutet, wenn in Block 6 eine Fahrspurhypothese und gegebenenfalls eine Sensordejustage ermittelt wurden, beginnt der Ablauf von neuem, indem in Block 1 neue Radardaten in gleicher Weise wie beschrieben, verarbeitet werden. Je nach Anzahl der detektierten Fahrspuren und deren relativer Position zum eigenen Fahrzeug erhält man in Block 3 ein Histogramm mit mehreren Maxima. Aus der Position der Mittelwerte für die Fahrspuren im Histogramm bezogen auf die Fahrzeugmittelachse kann die horizontale Dejustage des Radarsensors bestimmt werden. Hierzu muß neben dem Querversatz dyv oder alternativ dyc ein weiteres Histogramm über den Abstand der beobachteten Objekte mit äquivalenter Objektbehandlung (Art (a) oder (b)) abgelegt werden, und über Schwerpunktbestimmung der Histogramme ein Dejustagewinkel bestimmt werden.

5

10

15

In Figur 2 ist ein Ablaufdiagramm dargestellt, das zur Fahr-20 spuranalyse und Dejustageerkennung eines Radarsensors geeignet ist. In Block 7 wird erkannt, ob sich das Fahrzeug auf einem graden Straßenabschnitt befindet. Hierzu kann man ein Gierratensignal heranziehen, das beispielsweise aus einem Sensor zur 25 Fahrdynamikregelung stammt. Weiterhin ist auch denkbar, einen Lenkwinkel mit zu berücksichtigen. Ist dieses Gierratensignal beispielsweise kleiner als 0.001 rad/s, so kann man auf das Befahren eines geraden Streckenabschnittes schließen. In diesem Fall werden in Block 8 die Amplituden gefiltert, um nur tatsächliche Radarreflexionen zu erfassen und Rauschen zu entfernen. In 30 Block 9 werden diese Meßpunkte in einem x,y-Diagramm dargestellt. In Block 10 kann man aus dem x,y-Diagramm die Häufigkeiten bestimmen, mit der die Objekte vom Radarstrahl erkannt wurden. Aus diesem x,y-Diagramm kann in Block 11 eine Verteilung

5

10

15

20

25

30

der erkannten Objekte auf der Fahrbahn modelliert werden indem ein Querversatzhistogramm erzeugt wird. Weiterführend wird in Block 12 der Versatz des in Block 11 erzeugten Modells bestimmt, der auf die laterale Ablage des eigenen Fahrzeugs in der befahrenen Spur schließen läßt. In Block 13 wird das momentane Querversatzhistogramm mit dem vorherigen Histogramm verglichen. Durch die Beobachtung der Datensatzänderungen in Block 13 läßt sich in Block 14 eine Fahrspurhypothese ausgeben, die die momentan benutzte Fahrspur identifiziert. Wird in Block 7 erkannt, dass sich das Fahrzeug auf einem geraden Streckenabschnitt befindet, so wird in Block 23 der Winkel des dominanten Objektes bestimmt, das sich vor dem eigenen Fahrzeug befindet. Das dominante Objekt ist vorteilhafterweise das Fahrzeug, das sich in der gleichen Fahrspur bewegt wie das eigene Fahrzeug und den geringsten Abstand zum eigenen Fahrzeug aufweist und damit für die Abstands- und Geschwindigkeitsregelung des eigenen Fahrzeugs ausschlaggebend ist. In Block 24 wird geprüft, ob der in Block 23 ermittelte Winkel des dominanten Objektes im zeitlichen Mittel etwa 0° ist. Ist diese Bedingung des Blockes 24 gegeben, so wird in Block 25, gemeinsam mit den Häufigkeiten aus dem x,y-Diagramm, die in Block 10 ermittelt wurden, eine Verifikation der aktuellen Daten mit alten Daten aus vorhergehenden Messungen durchgeführt. Sind die aktuellen Daten aufgrund der in Block 25 durchgeführten Verifikation plausibel, so werden diese Daten im weiteren Verlauf für eine Bestimmung einer möglichen Dejustage des Radarsensors benutzt, indem diese an Block 18 weitergegeben werden. Aus dem in Block 9 bestimmten x,y-Diagramm der gefilterten Objekte wird weiterhin in Block 19 ein "gelocktes" Objektes bestimmt. Dieses "gelockte" Objekt ist ein unmittelbar vorherfahrendes Fahrzeug, dessen Abstand zum eigenen Fahrzeug und dessen Relativgeschwindigkeit in Bezug zum eigenen Fahrzeug für die Abstands- und Geschwindigkeitsregelung verwendet werden. Auch die Position dieses "gelockten" Objektes wird an Block 18 zur Bestimmung einer möglichen Dejustage weitergegeben. Parallel zu

diesem Schritt 19 können in Block 15 aus dem x,y-Diagramm des Blockes 9 die Fahrlinienschwerpunkte bestimmt werden. Diese Fahrlinienschwerpunkte repräsentieren den lateralen Querversatz der Bewegungstrajektorien von Fahrzeugen, die sich mittig auf einer jeweiligen Fahrspur bewegen. Aus diesen Fahrlinienschwerpunkten kann in Block 17 erkannt werden, ob sich die Objekte im Radarerfassungsbereich parallel zum eigenen Fahrzeug bewegen, was insbesondere bei Fahrspurwechselmanövern von besonderem Interesse ist. Parallel zu diesem Schritt kann aus den Fahrlinienschwerpunkten des Schrittes 15 in Block 16 das dominante Objekt separat beobachtet und Block 17 zugeführt werden, indem erkannt wird, ob sich die erkannten Objekte parallel zum eigenen Fahrzeug bewegen. Die in Schritt 17 gewonnene Information bezüglich der Parallelität der erkannten Objekte wird der Dejustageerkennung des Radarsensors in Block 18 zugeführt. Weiterhin ist es vorteilhaft, bei einem in Block 7 erkannten, geraden Streckenabschnitt aus den vorliegenden Radardaten wie Winkelgeschwindigkeit und Relativgeschwindigkeit die Parallelgeschwindigkeiten zu bestimmen, wie es in Block 20 dargestellt ist. Diese Parallelgeschwindigkeit sind die Geschwindigkeiten der erkannten Objekte, bezogen auf das eigene Fahrzeug. Aus diesen Parallelgeschwindigkeiten werden weiterführend in Block 21 die neuen Positionen der erkannten Radarobjekte auf Grundlage ihrer alten Positionen und ihrer Bewegungstrajektorien vorausberechnet. Diese vorausberechneten Ziele werden mit den neuen Meßdaten des nächsten Meßzyklusses verglichen und auf Plausibilität überprüft. Aus den in Schritt 21 gewonnenen Daten wird in Schritt 22 ein statistischer Schwerpunkt der Querversätze ermittelt, der dem Block 18 zugeführt wird und dort zur Bestimmung einer möglichen Sensordejustage verwendet wird. In Block 26 ist weiterhin dargestellt, dass aus der Radarmessung ein Schwimmwinkel des Fahrzeugs bestimmt wird. Dies geschieht mittels einer Beobachtung der Abstände und Relativgeschwindigkeiten der Radarobjekte. In einem weiteren Schritt in Block 27 wird der Schwimmwinkel des Fahr-

10

15

20

25

30

zeugs mittels einer weiteren Vorrichtung bestimmt, dies geschieht vorteilhafterweise durch Heranziehen fahrdynamischer Größen aus einer Vorrichtung zur Fahrdynamikregelung, die in den meisten Fahrzeugen bereits serienmäßig vorhanden ist. Die beiden in den Schritten 26 und 27 ermittelte Schwimmwinkel werden in Block 28 miteinander verglichen und eine eventuell vorhanden Differenz dieser beiden Größen der Sensordejustageerkennung in Block 18 weitergegeben.

Das in Figur 2 dargestellte Ablaufdiagramm beinhaltet teilweise mehrere Vorgehensweisen und Lösungsansätze zur Bestimmung einer Größe. So wurde die Bestimmung einer Dejustage (18) mittels mehrerer Möglichkeiten aufgezeigt. Zur Umsetzung einer Fahrspurbestimmung oder Bestimmung einer Sensordejustage reicht es erfindungsgemäß aus, jeweils eine der aufgeführten Vorgehensweisen zu verwenden. Es ist weiterhin denkbar, zwei oder mehrere Vorgehensweisen miteinander zu kombinieren, wobei die jeweiligen Einzelergebnisse miteinander verglichen und auf Plausibilität überprüft werden können.

WO 01/73473 PCT/DE01/01190

Ansprüche

5

1. Verfahren zur Fahrspurzuordnung von aufeinanderfolgenden Fahrzeugen auf mehrspurigen Straßen, dadurch gekennzeichnet, dass die Fahrspurzuordnung modellgestützt über eine Häufigkeitsverteilung der Querversätze von erfaßten Radarobjekten erfolgt.

10

15

- 2. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die ermittelte Häufigkeitsverteilung mit hinterlegten Modellen für Häufigkeitsverteilungen von Querversätzen korreliert wird, wobei in diesen Modellen Spurzuordnung bei mehrspurigen Straßen (z.B. 3 Fahrspuren) mit definierter Breite oder alternativ charakteristische Querversatzhistogramme für die unterschiedlichen, vom Folge-Fahrzeug benutzten Fahrspuren, berücksichtigt werden (siehe Figur 1).
- 3. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach wenigstens einem der Ansprüche 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass das Teilmodell mit der höchsten Korrelation zur ermittelten Häufigkeitsverteilung als Fahrspurhypothese ausgegeben wird (Anzahl Fahrspuren sowie die vom eigenen Fahrzeug benutzte Fahrspur).

25

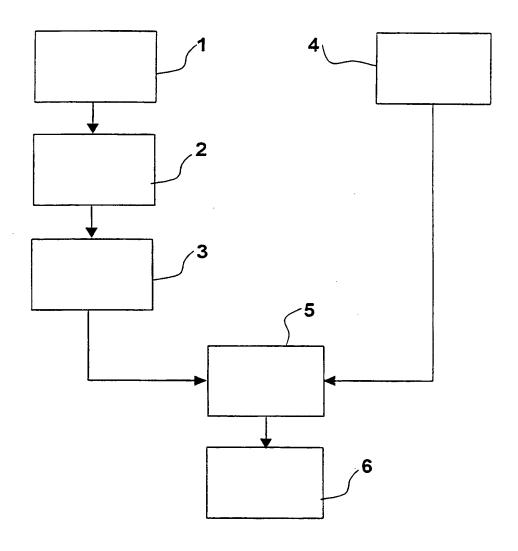
- 4. Verfahren zur Dejustageerkennung eines Sensors auf Reflexionsbasis, der insbesondere zur Durchführung eines Verfahrens
 nach wenigstens einem der vorangehenden Ansprüche benutzbar ist,
 dadurch gekennzeichnet, dass aus der Position der Mittelwerte
 für die Fahrspuren in einem Histogramm bezogen auf die Fahrzeugachse, die horizontale Dejustage erkennbar ist.
- 5. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass neben einem Histogramm für den

WO 01/73473 - 10 - PCT/DE01/01190

Querversatz dyv oder alternativ dyc ein weiteres Histogramm für den Abstand der beobachteten Objekte mit äquivalenter Objektbehandlung ablegbar und über Schwerpunktbestimmung der Histogramme ein Dejustagewinkel bestimmbar ist.

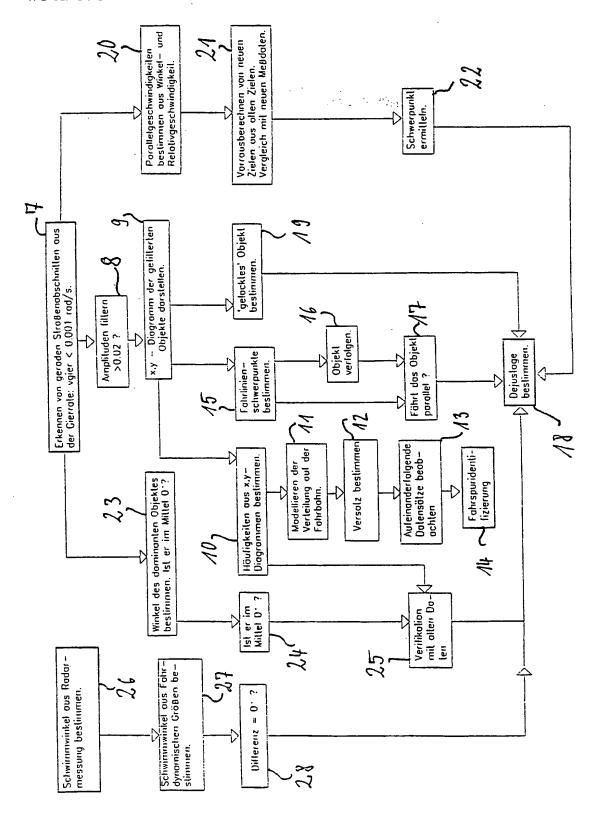
5

WO 01/73473 PCT/DE01/01190



Figur 1

PCT/DE01/01190



Figur 2

INTERNATION SEARCH REPORT

ational Application No PCT/ 1/01190

	FICATION OF SUBJECT		
TΡ			
	G01S13/93	G01S7	

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Ų

 $\begin{array}{ccc} \text{Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)} \\ \text{IPC} & 7 & \text{G01S} \end{array}$

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Α	DE 197 22 947 C (BOSCH GMBH ROBERT) 25 February 1999 (1999-02-25) claims 1,2 abstract	1
Α	GB 2 317 256 A (BOSCH GMBH ROBERT) 18 March 1998 (1998-03-18) page 4, line 16 - line 27 page 6, paragraph 3 page 8, line 10 - line 19 claim 5	1
Α	US 5 977 906 A (AMEEN YASHWANT K ET AL) 2 November 1999 (1999-11-02) column 17, line 16 -column 18, line 7 column 19, line 64 -column 20, line 1	3

Further documents are listed in the continuation of box C.	Patent family members are listed in annex.
Special categories of cited documents: 'A' document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance 'E' earlier document but published on or after the international filing date 'L' document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) 'O' document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means 'P' document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	 "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art. "&" document member of the same patent family
Date of the actual completion of the international search 7 August 2001	Date of mailing of the international search report 14/08/2001
Name and mailing address of the ISA European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer Ó Donnabháin, C

2

INTE ATIONAL SEARCH REPORT

ational Application No T/DE 01/01190

	ation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT	Delevent to stein \$15
tegory °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
	US 5 710 565 A (NISHIMURA TAKAO ET AL) 20 January 1998 (1998-01-20) column 4, line 41 - line 65 * Tenth Modification *	1

2

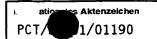
INTERNATIONA EARCH REPORT

I. ational depolication No	
PCT/DE /01190	

	itent document I in search report	t	Publication date		Patent family member(s)		Publication date
DE	19722947	С	25-02-1999	WO EP US	9854594 0986765 6230093	Α	03-12-1998 22-03-2000 08-05-2001
GB	2317256	Α	18-03-1998	DE FR JP US	19637053 2753289 10105864 6114973	A A	02-04-1998 13-03-1998 24-04-1998 05-09-2000
US	5977906	Α	02-11-1999	EP JP	0989414 2000098026		29-03-2000 07-04-2000
US	5710565	Α	20-01-1998	JP DE	8279099 19614061		22-10-1996 10-10-1996

INTERNATIONALER RE

RCHENBERICHT



A. KLASSII IPK 7	FIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES G01S13/93 G01S7/40		
	ternationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klass	sifikation und der IPK	
	lernationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klass RCHIERTE GEBIETE	Ommention and out if it	
Recherchier	nchiekte Gebiete der Mindestprütstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbol	le)	
IPK 7	GO1S		
Recherchier	ne aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, sow	weit diese unter die recherchierten Gebiete	fallen
Während de	er internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Na	ame der Datenbank und evtl. verwendete	Suchbegriffe)
i .	ternal, WPI Data, PAJ		
C. ALS WE	SENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
Kategorie ^o	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe	e der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	DE 197 22 947 C (BOSCH GMBH ROBER 25. Februar 1999 (1999-02-25) Ansprüche 1,2 Zusammenfassung	T)	1
Î			
A	GB 2 317 256 A (BOSCH GMBH ROBERT 18. März 1998 (1998-03-18) Seite 4, Zeile 16 - Zeile 27 Seite 6, Absatz 3)	1
	Seite 8, Zeile 10 - Zeile 19 Anspruch 5		
A	US 5 977 906 A (AMEEN YASHWANT K 2. November 1999 (1999-11-02) Spalte 17, Zeile 16 -Spalte 18, Z Spalte 19, Zeile 64 -Spalte 20, Z	eile 7	3
	-	·/ - -	
V Wat	ntere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu	X Siehe Anhang Patentfamilie	
entr	nehmen	TI C-Etana Marëttanilishuna dia noch dan	n internationalen Armeidedatum
A Veröffe aber i	e Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen : entlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen	"T" Spätere Veröttentlichung, die nach den oder dem Prioritätsdatum veröttentlich Anmeldung nicht kollidiert, sondern ni Erfindung zugrundeliegenden Prinzips Theorie angegeben ist	nt worden ist und mit der ur zum Verständnis des der
L Veröffe scheit	utung: die beanspruchte Erfindung ichung nicht als neu oder auf achtet werden		
ander soll of ausge	nen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer ren im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden der die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie eführt)	kann nicht als auf erfinderischer Tätig werden, wenn die Veröffentlichung mi	keit beruhend betrachtet it einer oder mehreren anderen
eine 6	entlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht entlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist	Veröffentlichungen dieser Kategorie in diese Verbindung für einen Fachmann *&* Veröffentlichung, die Mitglied derselbe	n naheliegend ist
	Abschlusses der internationalen Recherche	Absendedatum des internationalen Re	echerchenberichts
7	7. August 2001	14/08/2001	
Name und	Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde	Bevollmächtigter Bediensteter	
	Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL – 2280 HV Rijswijk		
	Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl, Fax: (+31-70) 340-3016	Ó Donnabháin, C	

2

INTERNATIONAL

RECHERCHENBERICHT

ationa	es Aktenzeichen	
CT/DE	01/01190	

C.(Fortsetz	ung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN	
Kategorie®	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 5 710 565 A (NISHIMURA TAKAO ET AL) 20. Januar 1998 (1998-01-20) Spalte 4, Zeile 41 - Zeile 65 * Tenth Modification *	1

2

INTERNATIONALER RECEIRCHENBERICHT

1	i. ationales Aktenzeichen
	PCT/ 1/01190

Im Recherchenberich angeführtes Patentdokun	t nent	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
DE 19722947	С	25-02-1999	WO 9854594 A EP 0986765 A US 6230093 B	03-12-1998 22-03-2000 08-05-2001
GB 2317256	Α	18-03-1998	DE 19637053 A FR 2753289 A JP 10105864 A US 6114973 A	02-04-1998 13-03-1998 24-04-1998 05-09-2000
US 5977906	Α	02-11-1999	EP 0989414 A JP 2000098026 A	29-03-2000 07-04-2000
US 5710565	Α	20-01-1998	JP 8279099 A DE 19614061 A	22-10-1996 10-10-1996